

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2007年3月29日 (29.03.2007)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2007/034561 A1(51) 国際特許分類:
B25J 9/06 (2006.01)

BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(21) 国際出願番号:

PCT/JP2005/017610

(22) 国際出願日: 2005年9月26日 (26.09.2005)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIGO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

(26) 国際公開の言語: 日本語

(71) 出願人 および

(72) 発明者: 島田 利晃 (SHIMADA, Toshiaki) [JP/JP]; 〒7310102 広島県広島市安佐南区川内2-41-2 Hiroshima (JP).

(74) 代理人: 前田 弘, 外 (MAEDA, Hiroshi et al.); 〒5410053 大阪府大阪市中央区本町2丁目5番7号 大阪丸紅ビル Osaka (JP).

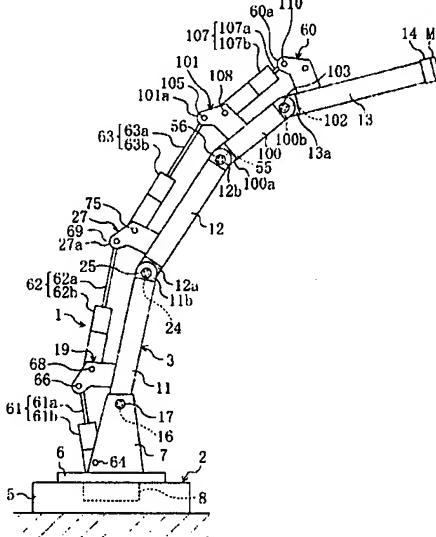
(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR,

添付公開書類:
— 國際調査報告書

/ 続葉有 /

(54) Title: INDUSTRIAL ROBOT

(54) 発明の名称: 産業用ロボット



(57) Abstract: A robot arm (3) has an intermediate arm forming member (12) and a forward end arm forming member (13). An additional arm forming member (100) having the length different from that of the forward end arm forming member (13) is provided between the intermediate arm forming member (12) and the forward end arm forming member (13). The base side of the additional arm forming member (100) is removably connected to the intermediate arm forming member (12), and the forward end side of the additional arm forming member (100) is removably connected to the forward end arm forming member (13).

(57) 要約:

ロボットアーム(3)は、中間アーム構成部材(12)と先端側アーム構成部材(13)を備える。中間アーム構成部材(12)と先端側アーム構成部材(13)との間に、先端側アーム構成部材(13)と長さの異なる追加用アーム構成部材(100)を配置する。追加用アーム構成部材(100)のベース側を中間アーム構成部材(12)に着脱可能に連結し、先端側を先端側アーム構成部材(13)に着脱可能に連結する。

WO 2007/034561 A1



一 指正書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。